PAT-NO:

JP411069707A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 11069707 A

TITLE:

ROTATION DRIVE MECHANISM

PUBN-DATE:

March 9, 1999

INVENTOR-INFORMATION: NAME OMORI, KIYOSHI TAMAYAMA, RYUZO

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

SONY CORP

N/A

APPL-NO:

JP09228068

APPL-DATE:

August 25, 1997

INT-CL (IPC): H02K007/04, G11B019/20, H02K001/22, H02K007/14

ABSTRACT:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide rotation, without creating a deviation at the center of rotation by using a rotation drive motor through the function of automatic center adjusting effect quickly and reliably, when the rotating speed of a recording disk has reached a nominal rotating speed.

SOLUTION: This mechanism comprises a turntable 4 which is rotated via its rotating shaft 8 by a rotation drive motor 3, a chucking member 5 which clamps a recording disk 1 attached to the turn table 4 and rotated and locates a recording disk 1 rotated to the opposite side in the axial direction and chucks the recording disk 1 with the turn table 4 and forms a moving space 18, having an almost circular ring shape in cross section in the direction orthogonal to the shaft direction inside, a plurality of balance balls 20, 20,... made of a magnetic material arranged movably in the moving space and a magnet 19 which absorbs and holds the balance balls 20, 20.... provided at the side of inner peripheral surface in the moving space.

COPYRIGHT: (C)1999,JPO

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平11-69707

(43)公開日 平成11年(1999)3月9日

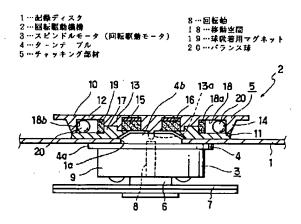
| (51) Int.Cl. ⁶ | 識別記号 | F I |
|---------------------------|-----------------|-------------------------------|
| H02K 7/04 | 1 | H02K 7/04 |
| G11B 19/20 | | G11B 19/20 J |
| H02K 1/2 | 2 | H 0 2 K 1/22 B |
| 7/14 | 4 | 7/14 C |
| | | 審査請求 未請求 請求項の数14 OL (全 11] |
| (21)出願番号 | 特顧平9-228068 | (71)出顧人 000002185 |
| | | ソニー株式会社 |
| (22) 出願日 | 平成9年(1997)8月25日 | 東京都品川区北品川6丁目7番35号 |
| | | (72)発明者 大森 清 |
| | | 東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソ 一株式会社内 |
| | | (72)発明者 玉山 隆三 |
| | | 東京都品川区北品川 6 丁目 7 番35号 ソ |
| | | 一株式会社内 |
| | | (74)代理人 弁理士 小松 祐治 |
| | | |
| | | |
| | • • | |
| | | |
| | , | |

(54) 【発明の名称】 回転駆動機構

(57)【要約】

【課題】 記録ディスクの使用回転数に達したときに、 迅速かつ確実に自動調心作用が発揮され、回転駆動モー 夕によって行われる回転が回転中心の偏心を生じない状態で為されるようにする。

【解決手段】 回転駆動モータ3によりその回転軸8を介して回転されるターンテーブル4と、ターンテーブルに対してそれに装着されて回転される記録ディスク1を挟んで軸方向における反対側に位置すると共にターンテーブルとの間で記録ディスクをチャッキングし内部に軸方向に直交する方向の断面形状が略円環状を為す移動空間18が形成されたチャッキング部材5と、チャッキング部材の移動空間に移動可能に配置されると共に磁性材料から成る複数のバランス球20、20、・・・と、移動空間の内周面側に設けられバランス球を吸着保持する球吸着用マグネット19とを備えた。



10

【特許請求の範囲】

【請求項1】 回転駆動モータによりその回転軸を介し て回転されるターンテーブルと、

ターンテーブルに対してそれに装着されて回転される記録ディスクを挟んで軸方向における反対側に位置すると共にターンテーブルとの間で記録ディスクをチャッキングし、内部に軸方向に直交する方向の断面形状が略円環状を為す移動空間が形成されたチャッキング部材と、チャッキング部材の移動空間に移動可能に配置されると

チャッキング部材の移動空間に移動可能に配置されると 共に磁性材料から成る複数のバランス球と、

移動空間の内周面側に設けられバランス球を吸着保持する球吸着用マグネットとを備え、

バランス球がターンテーブルの回転の開始と共に回転され一定の回転数に達したところで吸着されていた球吸着用マグネットから離間して移動空間内を移動し、ターンテーブルとチャッキング部材と回転駆動モータに含まれる回転する部材とバランス球と記録ディスクとにより構成される合成回転体の重心(「以下、「合成重心」という。)が回転軸上に位置するようにしたことを特徴とする回転駆動機構。

【請求項2】 移動空間における軸方向と直交する方向に延びるバランス球が転動される面(以下、「転動面」という。)のうちの内周側の面の周方向に等間隔にバランス球の数と同数形成されると共にチャッキング用マグネットと隣接して位置する保持溝を形成したことを特徴とする請求項1に記載の回転駆動機構。

【請求項3】 移動空間内の周方向に等間隔にバランス 球の数と同数形成されると共にバランス球に対する磁力 が他の領域よりも強い強磁力域が移動空間の内周面側に 形成されたことを特徴とする請求項1に記載の回転駆動 30 機構。

【請求項4】 移動空間内の周方向に等間隔にバランス球の数と同数形成されると共にバランス球に対する磁力が他の領域よりも強い強磁力域が移動空間の内周面側における保持溝に対応する位置に形成されたことを特徴とする請求項2に記載の回転駆動機構。

【請求項5】 転動面を周方向において傾斜する傾斜面 として形成し、バランス球が保持溝に向かって転動され るようにしたことを特徴とする請求項2に記載の回転駆 動機構。

【請求項6】 転動面を周方向において傾斜する傾斜面 として形成し、バランス球が強磁力域に向かって転動さ れるようにしたことを特徴とする請求項3に記載の回転 駆動機構。

【請求項7】 転動面を周方向において傾斜する傾斜面 として形成し、バランス球が保持溝に向かって転動され るようにしたことを特徴とする請求項4に記載の回転駆 動機構。

【請求項8】 転動面をチャッキング部材の中心部に近づくに従って転動面と対向する面から離間する傾斜面と 50

2 して形成したことを特徴とする請求項1に記載の回転駆動機構。

【請求項9】 転動面をチャッキング部材の中心部に近づくに従って転動面と対向する面から離間する傾斜面として形成したことを特徴とする請求項2に記載の回転駆動機構。

【請求項10】 転動面をチャッキング部材の中心部に 近づくに従って転動面と対向する面から離間する傾斜面 として形成したことを特徴とする請求項3に記載の回転 駆動機構。

【請求項11】 転動面をチャッキング部材の中心部に 近づくに従って転動面と対向する面から離間する傾斜面 として形成したことを特徴とする請求項4に記載の回転 駆動機構。

【請求項12】 転動面をチャッキング部材の中心部に 近づくに従って転動面と対向する面から離間する傾斜面 として形成したことを特徴とする請求項5に記載の回転 駆動機構。

【請求項13】 転動面をチャッキング部材の中心部に 0 近づくに従って転動面と対向する面から離間する傾斜面 として形成したことを特徴とする請求項6に記載の回転 駆動機構。

【請求項14】 転動面をチャッキング部材の中心部に 近づくに従って転動面と対向する面から離間する傾斜面 として形成したことを特徴とする請求項7に記載の回転 駆動機構。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は回転駆動機構に関す る。詳しくは、記録ディスクの使用回転数に達したとき に、迅速かつ確実に自動調心作用が発揮され、回転駆動 モータによって行われる回転が回転中心の偏心を生じな い状態で為されるようにする技術に関する。

[0002]

【従来の技術】例えば、コンピュータに備えられターンテーブルに装着される光ディスクや光磁気ディスク等の記録ディスクに対する再生や記録を行うディスクドライブ装置は、記録ディスクを回転駆動機構によって回転させている。

-) 【0003】このような回転駆動機構は、回転駆動モータであるスピンドルモータと該スピンドルモータのスピンドル軸(回転軸)の先端側に固定されたターンテーブルと記録ディスクをターンテーブルとの間でチャッキング部材とを有し、ターンテーブルとチャッキング部材との間でチャッキングされた記録ディスクがターンテーブルの回転に伴って回転され、回転駆動機構によって回転される記録ディスクに対しては、光学ピックアップや磁気へッド装置により情報信号の記録又は再生が行われるようになっている。
- 50 【0004】そして、回転駆動機構にあっては、その回

転が回転中心の偏心を生じない状態で為されるようにす ると共に回転時における回転軸の傾きを防止するための 機構として自動調心機構を有しているものがある。

【0005】このような自動調心機構を有する回転駆動 機構の従来のものの一例を図11及び図12に示す。

【0006】回転駆動機構 a はスピンドルモータ b と タ ーンテーブルcとチャッキング部材dを備えている(図 11参照)。

【0007】スピンドルモータbのステータ部eはステ ータ基板 f に固定され、ステータ部eには上下方向に伸 びる回転軸gが図示しない軸受部材を介して回転自在に 支持されいる。そして、回転軸gの一部にはロータ部h が固定されており、該ロータ部トの上側にターンテーブ ルcが固定されている。

【0008】ターンテーブルcは平板状を為すディスク 載置部 i と該ディスク載置部 i の中心部から突設された センタリングガイドうとから成り、該センタリングガイ ド」が磁性材料により形成されている。そして、ターン テーブルcはその中心部が回転軸gの上端部に固定さ れ、回転軸gの回転によってロータ部hと共に回転され 20 るようになっている。

【0009】チャッキング部材ははターンテーブルcの 上方で図示しない支持部材に回転可能に支持されてい る。チャッキング部材dの中心部にはそれぞれ円環状を 為すヨークkとチャッキング用マグネット1とが上下に 接した状態で埋設されており、チャッキング用マグネッ トーは後述する記録ディスクをチャッキング部材dとタ ーンテーブルcとの間でチャッキングするために必要と されるものである。

【0010】チャッキング部材 dの外周側の部分の内部 30 には円環状を為す移動空間mが形成されており、該移動 空間m内には磁性材料により形成された複数のバランス 球n、n、・・・が移動可能に配置されている。そし て、バランス球n、n、・・・はターンテーブルcとチ ャッキング部材dとによる記録ディスクのチャッキング が為されていない状態においては、チャッキング用マグ ネット1によりチャッキング部材dの中心方向へ吸着さ れ移動空間mの内周面oに当接した状態で位置されてい る。また、ターンテーブルcとチャッキング部材dとに よって記録ディスクのチャッキングが為されチャッキン グ部材 d が回転されると、バランス球 n 、 n 、・・・は 回転によって生じる遠心力によりチャッキング用マグネ ット1の吸着力に抗して移動空間mの内周面oから離間 されると共にチャッキング部材dの回転に伴って回転さ れる。

【0011】しかして、記録ディスクpの中心孔qにタ ーンテーブルcのセンタリングガイドjが嵌合され位置 決めされた状態で、チャッキング部材dのチャッキング 用マグネット1が磁性材料により形成されたセンタリン

ーンテープルcとチャッキング部材dとの間に挟まれて 確実に保持されチャッキングされる。

【0012】このように記録ディスクpがチャッキング された状態において、スピンドルモータbのロータ部h と回転軸8とが一体となって回転されると、ターンテー ブルcとチャッキング部材dとこれらの間でチャッキン グされた記録ディスクァが一体となって回転され、記録 ディスクロに対する記録信号の記録又は再生が図示しな い記録再生機構によって行われる。また、チャッキング 部材dが回転されると、上記したようにバランス球n、 n、・・・が移動空間mの内周面oから離間されると共 にチャッキング部材dの回転方向に回転される。

【0013】即ち、これらの回転軸g、ロータ部h、タ ーンテーブルc、チャッキング部材d、記録ディスク p、バランス球n、n、・・・は合成回転体を構成す

【0014】そして、スピンドルモータbの回転によっ て記録ディスクァの回転速度が使用回転域に達したとき には、バランス球n、n、・・・は遠心力によって移動 空間mの外周面rに当接する位置に到達し、チャッキン グ部材dと共に回転される。

【0015】ここで、合成回転体に重量的なアンバラン スが生じている場合がある。例えば、記録ディスクpは 製造時において、基板厚さが不均一のときや基板の密度 が不均一のとき等に重量的なアンバランスを生じる場 合、即ち、記録ディスクpの中心に該記録ディスクpの 重心が位置していない場合がある。そして、このような アンバランスが生じた記録ディスクpを回転させてしま うと、合成回転体の合成重心が偏心し記録ディスクpを 回転させているスピンドルモータb等が振動してしま

【0016】そして、このような重量的なアンバランス がある記録ディスクρがターンテーブルbに装着されて 回転されている場合には、バランス球n、n、・・・ が、図12に示すように、アンバランスの方向及びアン バランスの量に応じて、このアンバランスを打ち消すこ ととなる位置に移動空間m内において移動する。即ち、 バランス球n、n、・・・は、チャッキング部材dが回 転されはじめても該チャッキング部材dとは別体で回転 するが、やがてチャッキング部材はに対して相対的に静 ・止して該チャッキング部材dと共に回転するようにな。 る。そして、バランス球n、n、・・・は記録ディスク pのアンバランス方向に対向する位置に徐々に移動す

【0017】バランス球n、n、・・・がアンバランス を打ち消した状態におけるバランス球n、n、・・・の 位置は、図12に示すように、アンバランスの方向A (回転軸gの回転中心から見て記録ディスクpの重心が 存在する方向)に対して角度 $+\theta$ nの位置よりこのアン グガイド」を吸着することによって記録ディスクpがタ 50 バランスの方向の反対側を経て角度 $-\theta$ nの位置までの

範囲に、等間隔で配置されることとなり、このとき、バランス球 n、n、・・・の全体の重心は、回転中心を介して上記アンバランス方向に対向する位置であって、その対向線上に位置している。

【0018】このように、バランス球n、n、・・・はアンバランスを有する記録ディスクpが回転された場合、所謂自動調心作用により自己が適宜に移動し、これにより、合成重心の位置が回転軸上に位置する。従って、合成回転体は振動することなく回転し、アンバランスを有する記録ディスクpをその重心を回転軸上に位置 10させた状態で回転させることができる。

[0019]

【発明が解決しようとする課題】ところで、自動調心機構においては、スピンドルモータbの回転数が記録ディスクpの使用回転数に達したときに自動調心作用を迅速かつ確実に発揮させるために、当該回転数に達したときにチャッキング部材 dの回転速度とバランス球 n、n、・・の回転速度との差がゼロであることが要求される。従って、スピンドルモータbの起動時、即ち、チャッキング部材 dが停止状態から回転を開始するときには、バランス球 n、n、・・・がチャッキング部材 dに対して相対移動することなく同期して起動されることが好ましい。

【0020】なぜなら、チャッキング部材dが回転を開始した直後において、チャッキング部材dの回転にバランス球 n、n、・・・の回転が追従せず両者の回転数に差がある場合には、回転速度が高くなるにつれてバランス球 n、n、・・・の回転数がチャッキング部材dの回転数に徐々に追い付いていくことになるが、チャッキング部材dが回転を開始した直後における両者の回転数の30差が大きいときには、記録ディスク pの使用回転数に達してもバランス球 n、n、・・・の回転数がチャッキング部材dの回転数に完全に追い付かず、使用回転数に達したにも拘らず自動調心作用が確実に行われない虞があるからである。

【0021】従って、自動調心機構においてはバランス球n、n、・・・をチャッキング部材dに対して起動時に相対移動させないようにするためにバランス球n、n、・・・を移動空間mの内周側で保持し、起動時にチャッキング部材dとバランス球n、n、・・・とを同期 40して回転させることが望まれる。

【0022】ところが、従来の回転駆動機構 a にあっては、上記したように、バランス球 n、n、・・・の移動空間mの内周側における保持をチャッキング部材 d に設けられたチャッキング用マグネット1によりチャッキング部材 d の中心方向へ吸着させ移動空間 m の内周面 o に当接した状態で保持するようにしているため、記録ディスクpがチャッキングされた状態においてはターンテーブル c のセンタリングガイド」とチャッキング用マグネット1とヨークkとによって閉磁路が形成されてしま

い、チャッキング用マグネット1のバランス球n、n、 ・・・に対する吸着力が低下してしまう。

【0023】従って、従来の回転駆動機構 a にあっては、スピンドルモータ b の起動と同時にバランス球 n、n、・・・が移動空間 m の内周面 o から離間され易く、チャッキング部材 d の回転の開始時にバランス球 n、n、・・・がこれと同期して回転しない可能性が高く、記録ディスク p の使用回転数に達したときに自動調心作用が確実かつ迅速に発揮されない虞がある。

【0024】そこで、本発明回転駆動機構は、上記した問題点を克服し、記録ディスクの使用回転数に達したときに、迅速かつ確実に自動調心作用が発揮され、回転駆動モータによって行われる回転が回転中心の偏心を生じない状態で為されるようにすることを課題とする。 【0025】

【課題を解決するための手段】本発明回転駆動機構は、上記した課題を解決するために、回転駆動モータによりその回転軸を介して回転されるターンテーブルと、ターンテーブルに対してそれに装着されて回転される記録ディスクを挟んで軸方向における反対側に位置すると共にターンテーブルとの間で記録ディスクをチャッキングし、内部に軸方向に直交する方向の断面形状が略円環状を為す移動空間が形成されたチャッキング部材と、チャッキング部材の移動空間に移動可能に配置されると共に磁性材料から成る複数のバランス球と、移動空間の内周面側に設けられバランス球を吸着保持する球吸着用マグネットとを備えたものである。

【0026】従って、本発明回転駆動機構にあっては、バランス球がターンテーブルの回転の開始と共に回転され一定の回転数に達したところで吸着されていた球吸着用マグネットから離間して移動空間内を移動し、ターンテーブルとチャッキング部材と回転駆動モータに含まれる回転する部材とバランス球と記録ディスクとにより構成される合成回転体の重心(合成重心)がディスクの使用回転数に達したときに、迅速且つ確実に回転軸上に位置される。

[0027]

【発明の実施の形態】以下に、本発明回転駆動機構の各 実施の形態を添付図面を参照して説明する。尚、以下に 示した実施の形態は、本発明を光ディスクや光磁気ディ スクの如き記録ディスクに対する再生や記録を行うディ スクドライブ装置における回転駆動機構に適用したもの である。

【0028】先ず、図1及び図2に示す第1の実施の形態について説明をする。

【0029】記録ディスク1は、例えば、ポリカーボネートの如き合成樹脂材料によって形成された透明基板に信号記録面が形成されて構成されており、その中心孔1 aに後述するターンテーブルのセンタリングガイドが嵌50 合されることによりターンテーブルに位置決めされる。

【0030】ディスクドライブ装置に設けられた回転駆動機構2は、回転駆動モータであるスピンドルモータ3とターンテーブル4とチャッキング部材5を備えている。

【0031】スピンドルモータ3のステータ部6はその下端部がステータ基板7に固定され、ステータ部6には図示しない軸受部材を介して上下方向に伸びる回転軸8が回転自在に支持されている。そして、回転軸8の一部にはロータ部9の中心部が固定されており、該ロータ部9の上側にターンテーブル5が固定されている。

【0032】ターンテーブル4は平板状を為すディスク 載置部4aと該ディスク載置部4aの中心部から突設さ れたセンタリングガイド4bとから成り、該センタリン グガイド4bが磁性材料により形成されている。そし て、センタリングガイド4bの中心には上方に開口する 図示しない位置決め凹部が形成されている。また、ター ンテーブル4はその中心部が回転軸8の上端部に固定され、回転軸8の回転によってロータ部9と共に回転されるようになっている。

【0033】チャッキング部材5はターンテーブル4の 上方で図示しない支持部材に回転可能に支持され、上側 覆い部10と底板部11とが上下で結合されることによ り形成されている。

【0034】上側覆い部10は薄い円板状を為す天板部12と該天板部12の中心部から垂設された軸方向に短い略円柱状の内側部13と天板部12の外周縁寄りの部分から垂設された略円環状の外周部14とから成る。そして、内側部13にはそれぞれ円環状を為すヨーク15とチャッキング用マグネット16とが上下に接した状態で埋設されており、チャッキング用マグネット16は記30録ディスク1をターンテーブル4とチャッキング部材5との間でチャッキングするために必要とされるものである。また、内側部13の中心部からは位置決め突部13 aが垂設されている。

【0035】底板部11は平面で見て円環状を為し、その外形が上側覆い部10の外周部14の下端のそれと同じ大きさに形成されている。そして、底板部11の内周縁部における上側覆い部10の内側部13に対応した部分はその余の部分より稍上方に突出され、突出部17として形成されている。

【0036】しかして、上側覆い部10の内側部13が 底板部11の突出部17と上下で結合され、また、上側 覆い部10の外周部14が底板部11の外周縁と上下で 結合されることによりチャッキング部材5が形成され、 これにより該チャッキング部材5内には円環状を為す移 動空間18が形成される。

【0037】移動空間18の最内周には円環状の球吸着 用マグネット19が配置される。即ち、球吸着用マグネット19はその内周面が移動空間18の内周面18aと 接した状態で移動空間18内に配置されている。また、 移動空間18内には磁性材料により形成された複数のバランス球20、20、・・・が移動可能に配置されている。

8

【0038】バランス球20、20、・・・はチャッキング部材5が回転されていない状態においては、球吸着用マグネット19に吸着され該球吸着用マグネット19の外周面に接した状態で位置される(図1参照)。また、後述するようにチャッキング部材5が回転され一定の回転数に達すると、バランス球20、20、・・・は回転によって生じる遠心力により球吸着用マグネット19の吸着力に抗して該球吸着用マグネット19の吸着力に抗して該球吸着用マグネット19の外周面から離間されると共にチャッキング部材5の回転に伴って回転される(図2参照)。

【0039】しかして、記録ディスク1の中心孔1aにターンテーブル4のセンタリングガイド4bが下方から嵌合され位置決めされた状態で、チャッキング部材5に設けられたチャッキング用マグネット16が磁性材料により形成されたセンタリングガイド4bを吸着することによって記録ディスク1がターンテーブル4とチャッキング部材5との間に挟まれて確実に保持されチャッキングされる(図1参照)。尚、このときチャッキング部材5の位置決め突部13aがターンテーブル4のセンタリングガイド4bの中心部に形成された位置決め凹部に挿入されることにより、ターンテーブル4とチャッキング部材5との間の位置決めが為される。

【0040】このように記録ディスク1がチャッキングされた状態で、スピンドルモータ3のロータ部9と回転軸8とが一体となって回転されると、ターンテーブル4とチャッキング部材5とこれらの間でチャッキングされた記録ディスク1が一体となって回転され、記録ディスク1に対する信号の記録又は再生が図示しない記録再生機構によって行われる。また、チャッキング部材5が回転されると、その回転の開始と共にバランス球20、20、・・・が移動空間18内に設けられた球吸着用マグネット19から離間され移動空間18内の外周側においてチャッキング部材5と共に回転される(図2参照)。

【0041】即ち、これらの回転軸8、ロータ部9、タ 40 ーンテーブル4、チャッキング部材5、記録ディスク 1、バランス球20、20、・・・は合成回転体を構成 する。

【0042】バランス球20、20、・・・は、遠心力によって移動空間18の外周面18bに当接する位置に到達すると共にチャッキング部材5と同期して回転され、このとき合成回転体にアンバランスがある場合には、その合成重心を回転軸上に一致させるようにアンバランスの方向及びアンバランスの量に応じて、このアンバランスを打ち消すこととなる位置に移動空間18内に50 おいて移動し、これにより自動調心作用が発揮される。

【0043】そして、この回転駆動機構2にあっては、スピンドルモータ3の起動時、即ち、チャッキング部材5が停止状態から回転を開始するときに、バランス球20、20、・・・が移動空間18内に設けられた球吸着用マグネット19に吸着されており、この吸着状態が保たれたままチャッキング部材5に対して相対移動することなく同期して起動(回転)される。

【0044】従って、スピンドルモータ3がある一定の回転数に達するとバランス球20、20、・・・が球吸着用マグネット19から離間され、その後スピンドルモ 10ータ3の回転数が記録ディスク1の使用回転数に達したときにバランス球20、20、・・・がスピンドルモータ3の回転によって回転されているチャッキング部材5に同期して回転される。

【0045】これにより、回転駆動機構2にあっては、 記録ディスク1の使用回転数に達したときにバランス球 20、20、・・・によって自動調心作用が確実かつ迅 速に実行される。

【0046】ところで、回転駆動機構においては、チャッキング部材が回転されていないときにはバランス球が 20 互いにチャッキング部材の周方向において等角度間隔に配置されていることが望ましい。なぜなら、バランス球が等角度間隔に配置されていないとバランス球の位置の偏りにより重量的なアンバランスを生じる可能性があり、スピンドルモータが回転しはじめてから自動調心作用が実行されるまでの間に、回転駆動機構においてアンバランスに起因する振動が発生してしまう虞があるからである。

【0047】ここで、以下に本発明回転駆動機構の第2の実施の形態乃至第4の実施の形態について説明をする 30が、これら第2の実施の形態乃至第4の実施の形態は何れも上記したバランス球の配置に起因して発生する振動を防止するためのものである。

【0048】先ず、本発明回転駆動機構の第2の実施の 形態について説明をする(図3及び図4参照)。尚、こ の第2の実施の形態、後述する第3の実施の形態及び第 4の実施の形態においては、各実施の形態が上記第1の 実施の形態と比較して相違する点のみを説明し、上記第 1の実施の形態において説明した部分と同様の部分につ いては、上記第1の実施の形態における同様の部分に付 した符号と同じ符号を付すことによりその説明を省略す る。

【0049】移動空間18の底面18cはチャッキング部材5の中心部へ行くに従って緩やかに下方へ変位する傾斜面として形成されている。そして、傾斜面18cにはバランス球20、20、・・・の数と同数の保持溝21、21、・・・が周方向に等間隔に形成されている。【0050】各保持溝21は傾斜面18cの外周縁部を除いた部分に形成され、該傾斜面18cに連続しチャッキング部材5の中心に行くに従って下方へ変位する傾斜50

部21aと該傾斜部21aに連続し移動空間18の内周面18aに達する水平面として形成された保持部21bとを有している。

10

【0051】しかして、この第2の実施の形態においては、移動空間18内にバランス球20、20、・・・の数と同数の保持溝21、21、・・・が等間隔に形成されており、スピンドルモータ3の回転が停止するときにバランス球20、20、・・・が転動して各別に保持溝21、21、・・・内に保持される。

(10052)従って、バランス球20、20、・・・が 等間隔に配置されていないことに起因して発生する振動 を防止することができる。

【0053】また、スピンドルモータ3の回転が停止されるときには、移動空間18の傾斜面18cによりバランス球20、20、・・・は確実に球吸着用マグネット19に向かって転動され、これによりバランス球20、20、・・・は球吸着用マグネット19に確実に吸着される。

【0054】従って、バランス球20、20、・・・は チャッキング部材5が回転を開始するときに、この吸着 状態が保たれたままチャッキング部材5に対して相対移 動することなく同期して起動されるため、記録ディスク 1の使用回転数に達したときのバランス球20、20、・・・による自動調心作用が一層確実かつ迅速に行われ る。

【0055】尚、スピンドルモータ3が起動されて回転されたバランス球20、20、・・・が遠心力により球吸着用マグネット19から離間するときには、保持溝21、21、・・・に保持されていたバランス球20、20、・・・は保持溝21、21、・・・の傾斜部21aを駆け上がるようにして移動空間18の外周面18bに到達し、該外周面18bと傾斜面18cの外周縁部とに接した状態でチャッキング部材5と共に回転されて自動調心作用が実行されることになる。

【0056】次に、本発明回転駆動機構の第3の実施の 形態について説明をする(図5及び図6参照)。

【0057】この第3の実施の形態は上記した第2の実施の形態の構成に加え、球吸着用マグネット19の外周に周壁が設けられたものである。

【0058】即ち、球吸着用マグネット19の外周には保持溝21、21、・・・に対応して位置する部分19 a、19a、・・・を除いて周壁22、22、・・・が設けられている。そして、周壁22、22、・・・はその厚みが保持溝21、21間の中央の部分において最も厚く、そこから両側に位置する保持溝21、21に近づくに従って次第に薄くなるように形成されている。

【0059】従って、球吸着用マグネット19のバランス球20、20、・・・に対する吸着力は、保持溝2

1、21間の中央の部分において最も弱く、そこから両) 側に位置する保持溝21、21に行くに従って次第に強 くなり、周壁22、22、・・・が設けられていない部分19a、19a、・・・、即ち、保持溝21、21、・・・に対応して位置する部分が最も磁力の強い強磁力域とされている。

【0060】しかして、この第3の実施の形態においては、周方向に等間隔に形成された保持溝21、21、・・・に対応して位置する球吸着用マグネット19の部分が強磁力域19a、19a、・・・として形成されているので、スピンドルモータ3の回転が停止されるときにバランス球20、20、・・・が強磁力域19a、19a、・・・に引き寄せられるようにして確実に保持溝21、21、・・・内に保持される。

【0061】従って、バランス球20、20、・・・が 等間隔に配置されていないことに起因して発生する振動 を確実に防止することができる。

【0062】次に、本発明回転駆動機構の第4の実施の 形態について説明をする(図7及び図8参照)。

【0063】この第4の実施の形態は上記した第2の実施の形態の構成に加えて、移動空間18の底面の傾斜状態を工夫したものである。

【0064】即ち、移動空間18の底面18dはその外周縁部18eを除いた部分が傾斜面18f、18f、・・・として形成され、該傾斜面18f、18f、・・・は保持溝21、21間の中間の部分が最も高く位置し、そこから両側に位置する保持溝21、21に行くに従って次第に低く位置するように傾斜されている(図8参照)。尚、底面18dの外周縁部18eは平面として形成され、保持溝21、21、・・・の傾斜部21a、21a、・・・が外周縁部18eに連続して形成されている。

【0065】しかして、この第4の実施の形態においては、スピンドルモータ3の回転が停止されるときにバランス球20、20、・・・が傾斜面18f、18f、・・・を転動して確実に保持溝21、21、・・・内に保持される。

【0066】従って、バランス球20、20、・・・が 等間隔に配置されていないことに起因して発生する振動 を確実に防止することができる。

【0067】尚、上記には、傾斜面18f、18f、・・を保持溝21、21間の中間の部分が最も高く位置 40 し、そこから両側に位置する保持溝21、21に行くに従って次第に低く位置するように傾斜させて形成したものを示したが、図9に示すように、傾斜面18f、18f、・・・に代えて、一の保持溝21の周方向における一側に対応する部分が最も高く位置し、隣接する保持溝21の他側に対応する部分が最も低く位置するような傾斜面18g、18g、・・・を形成してもよい。

【0068】このような傾斜面18g、18g、・・・ を形成した場合にも、スピンドルモータ3の回転が停止 されるときにバランス球20、20、・・・が傾斜面1 50 8g、18g、・・・を転動して確実に保持溝21、2 1、・・・内に保持されるため、バランス球20、2 0、・・・が等間隔に配置されていないことに起因して 発生する振動を確実に防止することができる。

12

【0069】ところで、合成回転体のアンバランスを確実に解消するためには移動空間18を大きくしてバランス球20、20、・・・のチャッキング部材5の半径方向における移動可能な範囲を大きくすることが望ましい。なぜなら、合成回転体のアンバランスの量が大きなときにバランス球20、20、・・・の移動範囲が小さいと、この大きなアンバランスの量を完全に解消することができないからである。

【0070】ところが、従来の回転駆動機構にあっては、チャッキング部材内に形成された移動空間が十分な大きさを有しておらず、合成回転体のアンバランスの量が大きなときにこのアンバランスを完全に解消することが困難であるという問題があった。

【0071】従って、このような大きなアンバランスを 解消するためにチャッキング部材を大きくしてその内部 に形成される移動空間を大きなものにしてバランス球の チャッキング部材の半径方向における移動範囲を大きく すればよいが、チャッキング部材の外径の大きさをあま り大きくすると回転駆動機構が大型となり、延いては回 転駆動機構が設けられる装置、例えば、ディスクドライ ブ装置が大型となってしまう等の支障を来すため、チャッキング部材を大きくすることには限度がある。

【0072】そこで、バランス球20、20、・・・の 移動範囲を大きくするために、移動空間18の内周面1 8aを従来の回転駆動機構におけるそれよりもチャッキ 30ング部材5の回転中心に近づけることにより、回転中心 から移動空間18の外周面18bまでの距離と回転中心 からチャッキング部材5の非回転時におけるバランス球 20の外端までの距離との比を従来のそれよりも大きく することが考えられる(図10参照)。

【0073】図10に示すように、移動空間18の内周面18aをチャッキング部材5の回転中心に近づけるようにし、回転中心から移動空間18の外周面18bまでの距離L2を回転中心からチャッキング部材5の非回転時におけるバランス球20の外端までの距離L1よりも、例えば、1.5倍以上大きくすることが考えられる

【0074】このように、移動空間18の内周面18aをチャッキング部材5の回転中心に近づけるようにして移動空間18を大きくすれば、チャッキング部材5の外径を大きくする必要がないため回転駆動機構、延いては回転駆動機構が設けられる装置の大型という問題を生じることなく、合成回転体のアンバランスの量が大きなときでもこのアンバランスを完全に解消することができる。

50 【0075】

【発明の効果】以上に記載したところから明らかな通 り、本発明回転駆動機構は、回転駆動モータによりその 回転軸を介して回転されるターンテーブルと、ターンテ ーブルに対してそれに装着されて回転される記録ディス クを挟んで軸方向における反対側に位置すると共にター ンテーブルとの間で記録ディスクをチャッキングし、内 部に軸方向に直交する方向の断面形状が略円環状を為す 移動空間が形成されたチャッキング部材と、チャッキン グ部材の移動空間に移動可能に配置されると共に磁性材 料から成る複数のバランス球と、移動空間の内周面側に 10 設けられバランス球を吸着保持する球吸着用マグネット とを備え、バランス球がターンテーブルの回転の開始と 共に回転され一定の回転数に達したところで吸着されて いた球吸着用マグネットから離間して移動空間内を移動 し、ターンテーブルとチャッキング部材と回転駆動モー 夕に含まれる回転する部材とバランス球と記録ディスク とにより構成される合成回転体の重心(合成重心)が回 転軸上に位置するようにしたので、チャッキング部材が 停止状態から回転を開始するときに、バランス球が球吸 着用マグネットに吸着された状態でチャッキング部材に 対して同期して回転されるため、記録ディスクの使用回 転数に達したときにバランス球によって自動調心作用が 確実かつ迅速に実行される。

【0076】請求項2に記載した発明にあっては、移動空間の各面のうちの軸方向と直交する方向に延びるバランス球が転動される面(転動面)のうちの内周側の面の周方向に等間隔にバランス球の数と同数形成されると共にチャッキング用マグネットと隣接して位置する保持溝を形成したので、回転駆動モータの回転が停止するときにバランス球が各別に保持溝において保持され、バラン30ス球が等間隔に配置されていないことに起因して発生する振動を防止することができる。

【0077】請求項3に記載した発明にあっては、移動空間内の周方向に等間隔にバランス球と同数形成されると共にバランス球に対する磁力が他の領域よりも強い強磁力域を移動空間の内周面側に形成したので、回転駆動モータの回転が停止されるときにバランス球が強磁力域に引き寄せられるようにして該強磁力域において保持され、回転駆動モータが回転されたときにバランス球が等間隔に配置されていないことに起因して発生する振動を40確実に防止することができる。

【0078】請求項4に記載した発明にあっては、移動空間内の周方向に等間隔にバランス球の数と同数形成されると共にバランス球に対する磁力が他の領域よりも強い強磁力域が移動空間の内周面側における保持溝に対応する位置に形成されたので、回転駆動モータの回転が停止されるときにバランス球が強磁力域に引き寄せられるようにして該強磁力域(保持溝)において保持され、回転駆動モータが回転されたときにバランス球が等間隔に配置されていないことに起因して発生する振動を確実に50

防止することができる。

【0079】請求項5及び請求項7に記載した発明にあっては、転動面を周方向において傾斜する傾斜面として形成し、バランス球が保持溝に向かって転動されるようにしたので、回転駆動モータの回転が停止されるときにバランス球が傾斜面を転動して確実に保持溝において保持され、回転駆動モータが回転されたときにバランス球が等間隔に配置されていないことに起因して発生する振動を確実に防止することができる。

14

【0080】請求項6に記載した発明にあっては、転動面を周方向において傾斜する傾斜面として形成し、バランス球が強磁力域に向かって転動されるようにしたので、回転駆動モータの回転が停止されるときにバランス球が傾斜面を転動して確実に強磁力域において保持され、回転駆動モータが回転されたときにバランス球が等間隔に配置されていないことに起因して発生する振動を確実に防止することができる。

【0081】請求項8乃至請求項14に記載した発明にあっては、転動面をチャッキング部材の中心部に近づくに従って転動面と対向する面から離間する傾斜面として形成したので、回転駆動モータの回転が停止されるとき、に傾斜面によりバランス球は確実に球吸着用マグネットに向かって転動されて球吸着用マグネット吸着され、チャッキング部材が停止状態から回転を開始するときに、バランス球が球吸着用マグネットに吸着された状態でチャッキング部材に対して同期して回転されるため、使用回転数に達したときにバランス球によって自動調心作用が確実かつ迅速に行われる。

【0082】尚、上記した実施の形態において示した各部の具体的な形状及び構造は、何れも本発明を実施するに際しての具体化のほんの一例を示したものにすぎず、これらによって本発明の技術的範囲が限定的に解釈されることがあってはならないものである。

【図面の簡単な説明】

【図1】図2と共に本発明回転駆動機構の第1の実施の 形態を示すものであり、本図はバランス球が球吸着用マ グネットに吸着されている状態を一部を断面にして示す 側面図である。

【図2】バランス球が球吸着用マグネットから離間した状態を一部を断面にして示す側面図である。

【図3】図4と共に本発明回転駆動機構の第2の実施の 形態を示すものであり、本図はチャッキング部材の水平 断面図である。

【図4】図3のIV-IV線に沿う断面図である。

【図5】図6と共に本発明回転駆動機構の第3の実施の 形態を示すものであり、本図はチャッキング部材の水平 断面図である。

【図6】図5のVI-VI線に沿う断面図である。

【図7】図8及び図9と共に本発明回転駆動機構の第4 の実施の形態を示すものであり、本図はチャッキング部 材の水平断面図である。

【図8】図7のVIII-VIII線に沿う断面図である。

【図9】傾斜面の傾斜状態を変更した例を示す図8と同じ部位で切断した断面図である。

【図10】移動空間の好適な大きさを説明するためのものであり、一部を断面にして示す回転駆動機構の側面図である

【図11】図12と共に従来の回転駆動機構の一例を示すものであり、本図は一部を断面にして示す側面図であ 10

る。

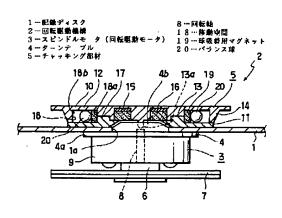
【図12】自動調心作用が実行された状態を示すチャッキング部材の水平断面図である。

16

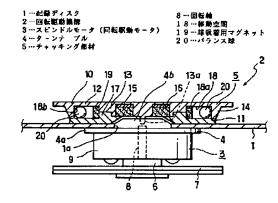
【符号の説明】

1…記録ディスク、2…回転駆動機構、3…スピンドルモータ(回転駆動モータ)、4…ターンテーブル、5…チャッキング部材、8…回転軸、18…移動空間、18 c…傾斜面、18 f…傾斜面、18 g…傾斜面、19…球吸着用マグネット、19 a…強磁力域、20…バランス球、21…保持溝

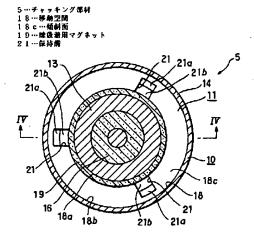
【図1】



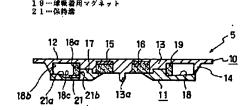
【図2】



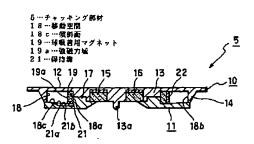
【図3】

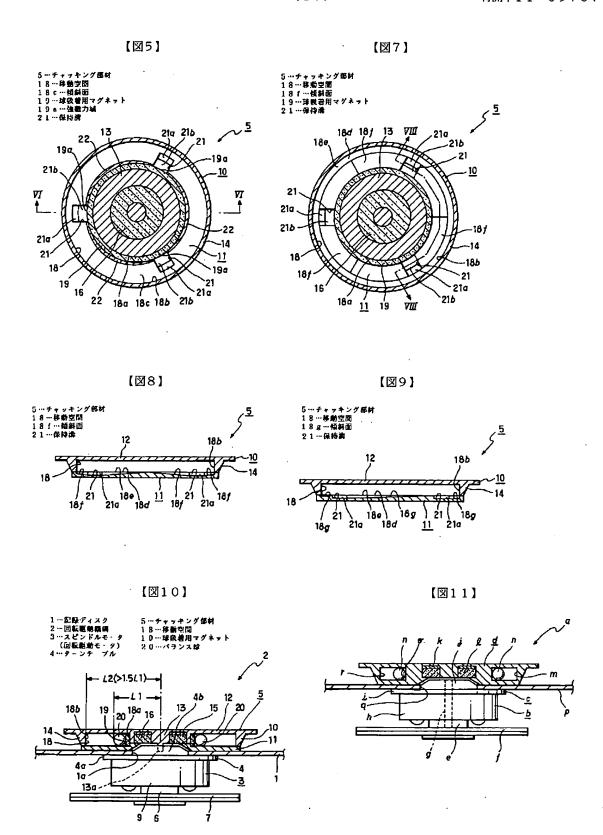


【図4】



【図6】





[図12]

